

Training: **R013**



# Programmazione e simulazione in ambiente 3D - ROBOGUIDE HandlingPRO

FANUC Serie R30iB/ R30iBMate

## Descrizione

Il software è stato creato per la completa programmazione e configurazione dei robot sia offline che a bordo macchina. Con il software HandlingPRO è possibile simulare la maggior parte delle funzioni dei robot FANUC nonché aggiornare e verificare i programmi già presenti su robot installati. Questo corso è indirizzato a progettisti, tecnici e programmatori incaricati della programmazione del Robot.

## Obiettivi

Al termine del corso i partecipanti saranno in grado di:

- Verificare ingombri, layout, raggiungibilità, posizione del robot
- Rilevare eventuali interferenze dell'organo di presa con altri dispositivi
- Verificare tempi ciclo di produzione in funzione di molteplici fattori quali robot, pinza, nastri, rulliere, presse, ecc.
- Programmare il robot offline

## Prerequisiti del partecipante

Conoscenza base della programmazione FANUC TPE.

## Strumenti richiesti

È necessario disporre di un computer con ROBOGUIDE HandlingPRO registrato.

**R013** - Programmazione e  
simulazione in ambiente 3D -  
Roboguide HandlingPRO

Durata

1 giorno

## ARGOMENTI TRATTATI

- ✓ Creazione di una nuova cella
- ✓ Descrizione degli elementi della cella di lavoro
- ✓ Aggiunta o modifica del robot nella cella
- ✓ Posizione e movimenti robot
- ✓ Creazione di un layout utilizzando: Tool robot, Fixture, Part, Obstacle
- ✓ Metodi di creazione programma robot
- ✓ Verifica raggiungibilità, tempo ciclo programma robot
- ✓ Importazione/esportazione backup robot
- ✓ Creazione Video e Foto del progetto
- ✓ Salvataggio progetto ROBOGUIDE

